

単体ロボットにおける HMARL を用いた行動学習 -行動数の増加に応じたエージェントの除外による学習効率の向上-

後藤 成海 (Gotou Narumi)

February 2020

- ヘテロジニアス MARL において興味度のみを用いたエージェント選択による学習効率の低下に着目
- 行動数から学習効率の低下を検知し、選択率から各エージェントのタスクに対する適性を判断、適性の低いエージェントを除外
- 適性の高いエージェントによる行動選択によって学習効率の向上を実現

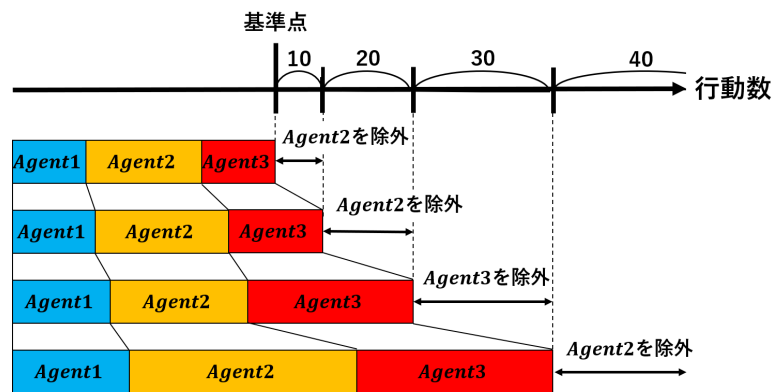


図 1 1 試行におけるエージェントの除外イメージ

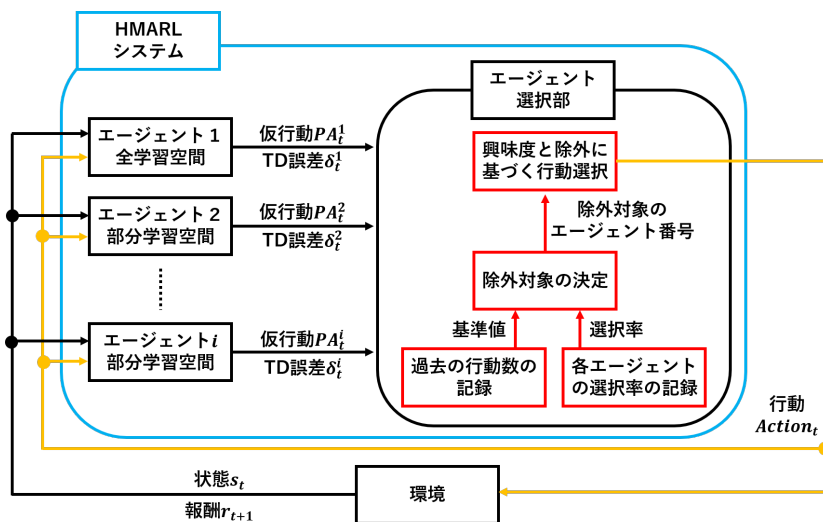


図 2 システムの概要図